取り扱い説明書

ピボットターンユニット

KONDO KAGAKU CO., LTD.

RSS-01

対応機種：KHR-2HV / MANOI AT01

ーこの製品についてー

この製品は、KHR-2HV用の脚の付け根に旋回軸を追加するオプションユニットです。その場での旋回やスラローム歩行などの動作が出来るようになります。左右の股関節の開閉をサーボ1つで行えますので、サーボを2つ使用するものよりコンパクトで軽量です。ご使用にあたってはこの説明書を良くご覧になってください。また、この説明書はあとで参照できるように大事に保管してください。

製品の内容 ー 製品に含まれているものをご確認ください ー

安全にご使用いただくために

⚠警告！ この表示は、取り扱いを誤った場合、[死亡または、重傷を負う可能性が想定され、高い頻度で物損事故が発生する]内容です。

⚠注意！ この表示は、取り扱いを誤った場合、[傷害を負う可能性又は物損事故のみが発生することが想定される]内容です。

⚠警告！ ⊘ **禁止事項** やってはいけないことです。

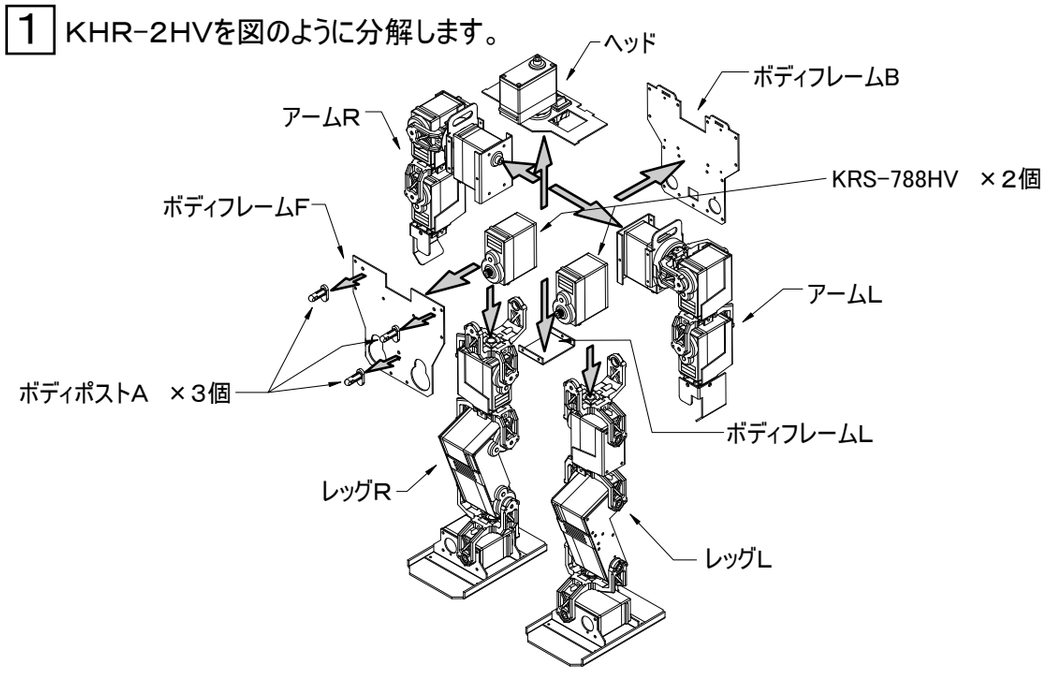
●疲労、飲酒、服薬などにより集中力に支障が発生ることが予想される場合は、使用しない。※判断ミスにより、想定できない事故を引き起こす場合があります。

⚠注意！ ❗ **強制事項** 必ず実行することです。

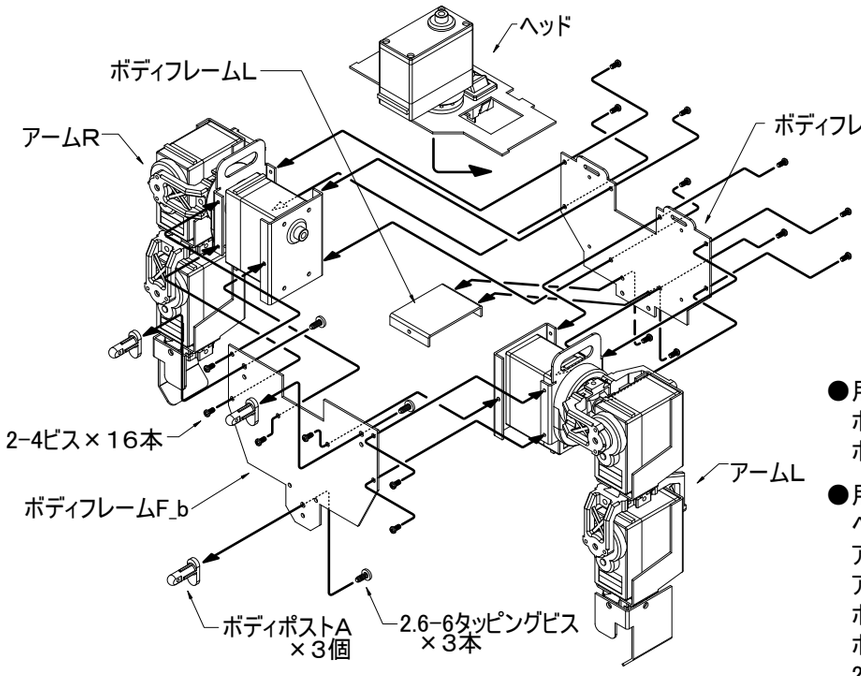
●本製品の使用は、日本国内でのロボット用に限定されています。※日本国外での使用や、指定以外用途　への使用は危険ですから、中止してください。
●オプションパーツは、当社純正品または、指定部品を使用してください。※指定された部品以外との組み合わせにより、発生した損害については、当社では責任を負いません。
●ロボットおよび各部品は保管場所に注意する。特に下記の場所には保管しない。
1、極端に暑い、寒い、(40℃以上、−10℃以下)湿度が高い場所。2、直射日光があたるところ。3、振動が多いところ。
4、ホコリの多いところ。※このような場所に保管した場合、ケースの変形や故障の原因となります。

組み立て方

1 KHR-2HVを図のように分解します。



2 キット付属の「ボディフレームF_b」と「ボディフレームB_b」を取り付けます。



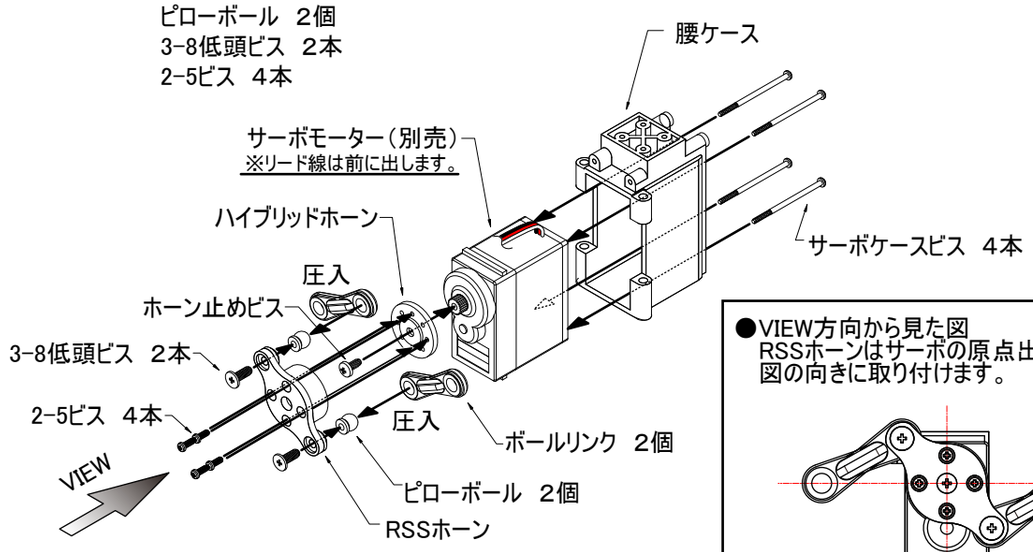
●用意するもの(キット付属)：
ボディフレームF_b　1個
ボディフレームB_b　1個

●用意するもの(KHR-2HV付属)：
ヘッド　1個
アームL　1個
アームR　1個
ボディフレームL　1個
ボディポストA　3本
2.6-6タッピングビス　3本
2-4ビス　16本

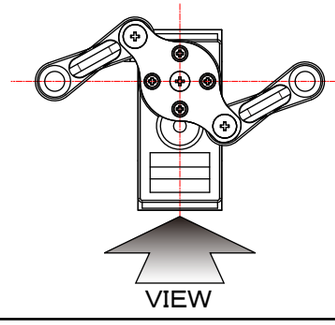
3 サーボモーターにパーツを取り付けて行きます。
RSSホーンの向きに注意してください。ボールリンクはピローボールにパチンと言うまで圧入します。

●用意するもの(キット付属)：
腰ケース　1個
RSSホーン　1個
ハイブリッドホーン　1個
ボールリンク　2個
ピローボール　2個
3-8低頭ビス　2本
2-5ビス　4本

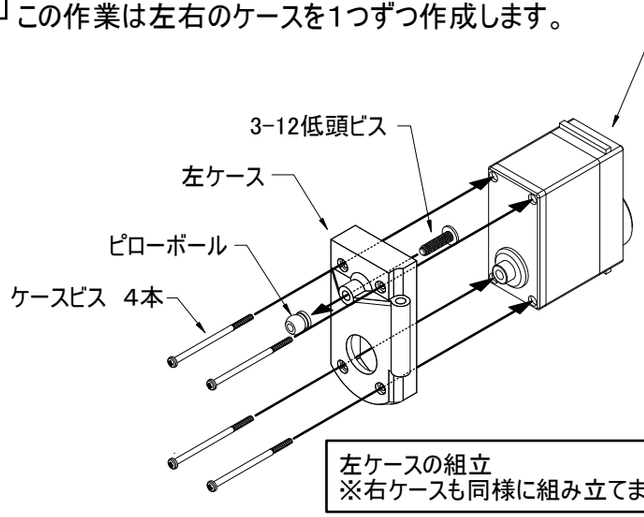
●別途購入品：
サーボモーター　1個(KRS-788HV,KRS-2350SHV)
※サーボケースビス4本とホーン止めビスはサーボモーターの付属品です。サーボから外してください。



●VIEW方向から見た図
RSSホーンはサーボの原点出しをした状態で図の向きに取り付けます。



4 サーボモーターにパーツを取り付けて行きます。
この作業は左右のケースを1つずつ作成します。



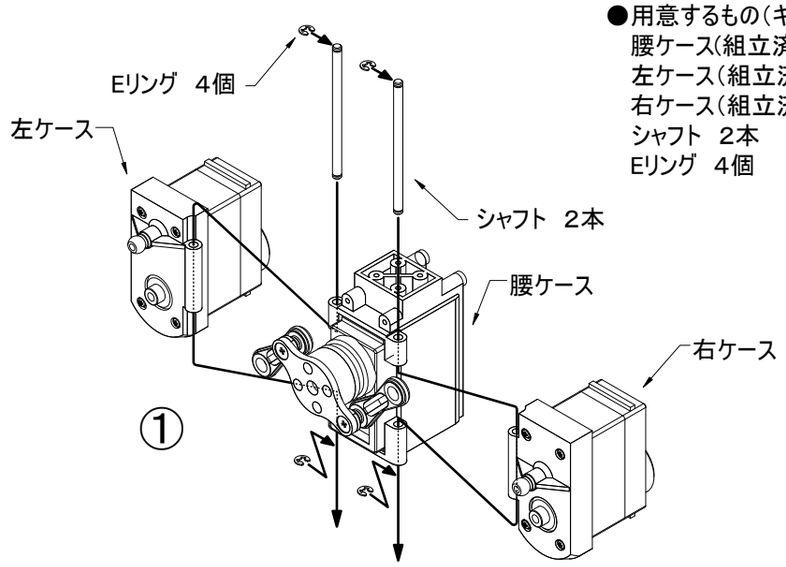
左ケースの組立
※右ケースも同様に組み立てます

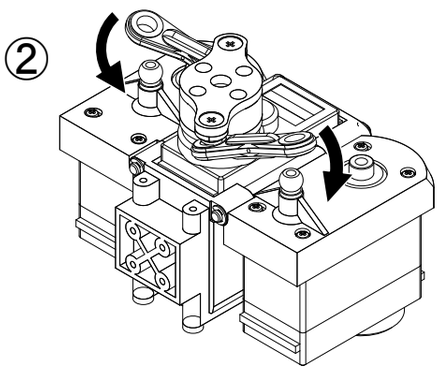
●用意するもの（キット付属）:
左ケース　1個
右ケース　1個
ピローボール　2個
3-12低頭ビス　2本

●用意するもの（KHR-2HV付属）:
サーボモーター　2個（CH11,CH17）
ケースビス　8本

5 ①腰ケースと左右ケースをシャフトで結合し、シャフトに抜け止めのEリングを取り付けます。
②左右サーボケースのピローボールにボールリンクをパチンと言うまで押し込みます。

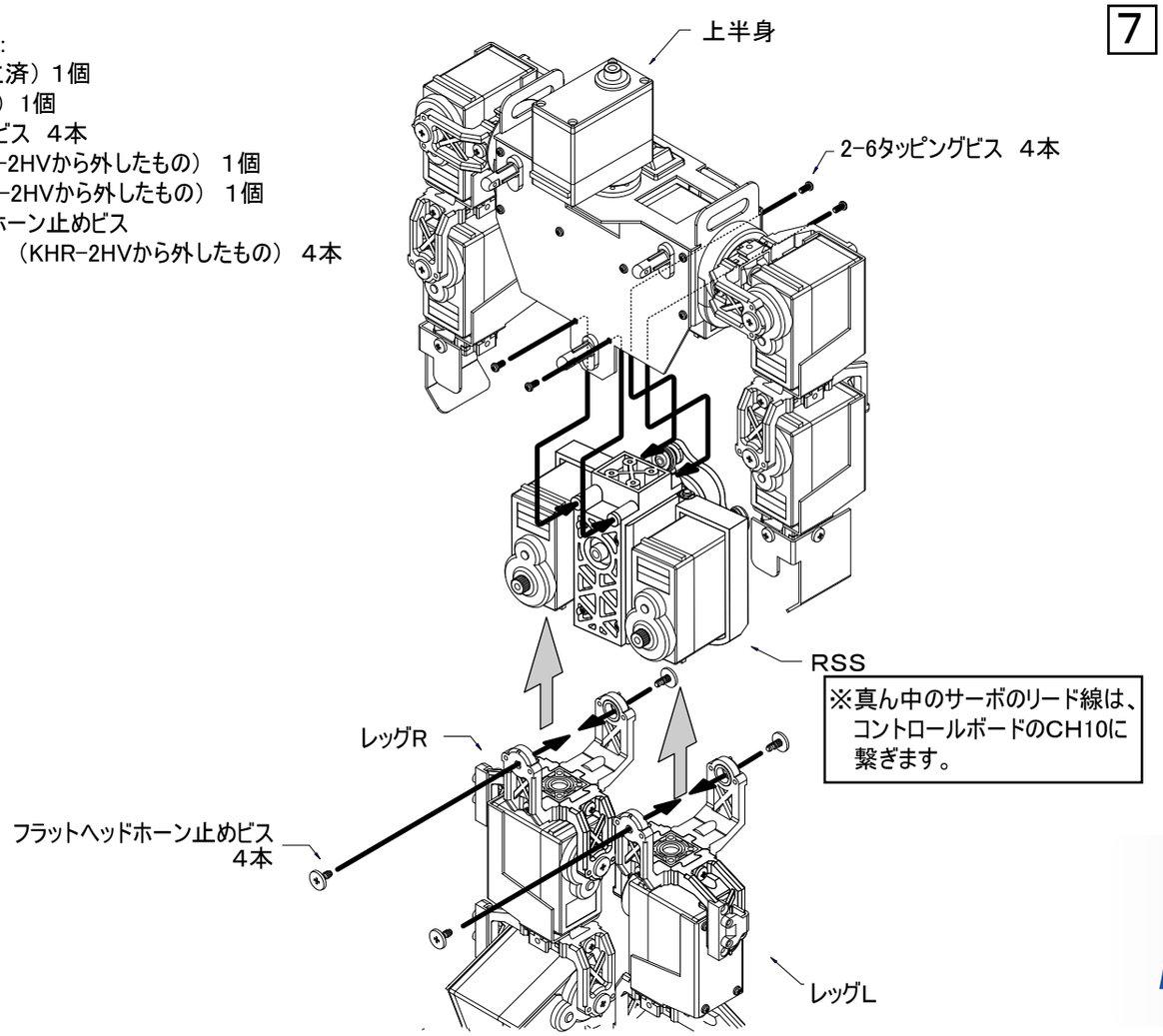
●用意するもの（キット付属）:
腰ケース(組立済)　1個
左ケース（組立済）　1個
右ケース（組立済）　1個
シャフト　2本
Eリング　4個



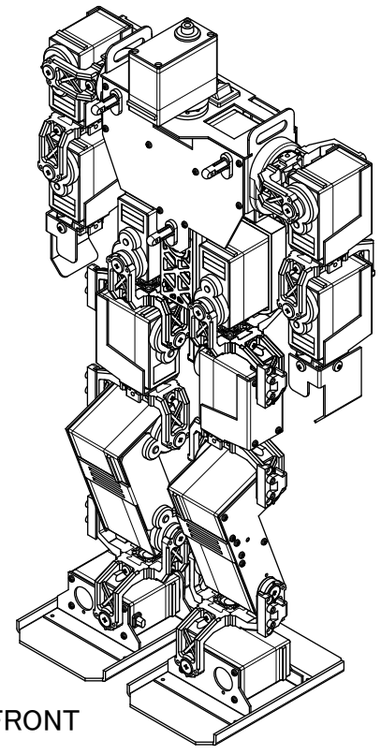


6 上半身とRSS、レッグを結合します。

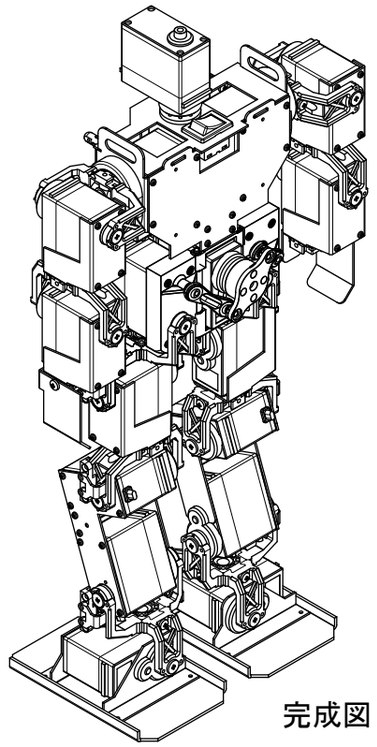
●用意するもの:
上半身（組立済）1個
RSS(組立済)　1個
2-6タッピングビス　4本
レッグL（KHR-2HVから外したもの）　1個
レッグR（KHR-2HVから外したもの）　1個
フラットヘッドホーン止めビス
（KHR-2HVから外したもの）　4本



7 完成



完成図：FRONT



完成図：BACK

修理・お問い合わせ

KONDO®

〒116-0014 東京都荒川区東日暮里4-17-7　近藤科学株式会社
TEL　03-3807-7751 (代)　03-3807-7648（サービス部直通）
土日祝祭日除く。9:00 ～ 12:00 および　13:00 ～ 17:00
http://www.kondo-robot.com